MR13シリーズ ディジタル 調節 計

プログラム機能 取扱説明書

このたびはシマデン製品をお買い上げいただきありがとうございます。 お求めの製品がご希望どおりの製品であるかお確かめのうえ、 本取扱説明書を熟読し、充分理解された上で正しくご使用ください。

CE

「お願い」

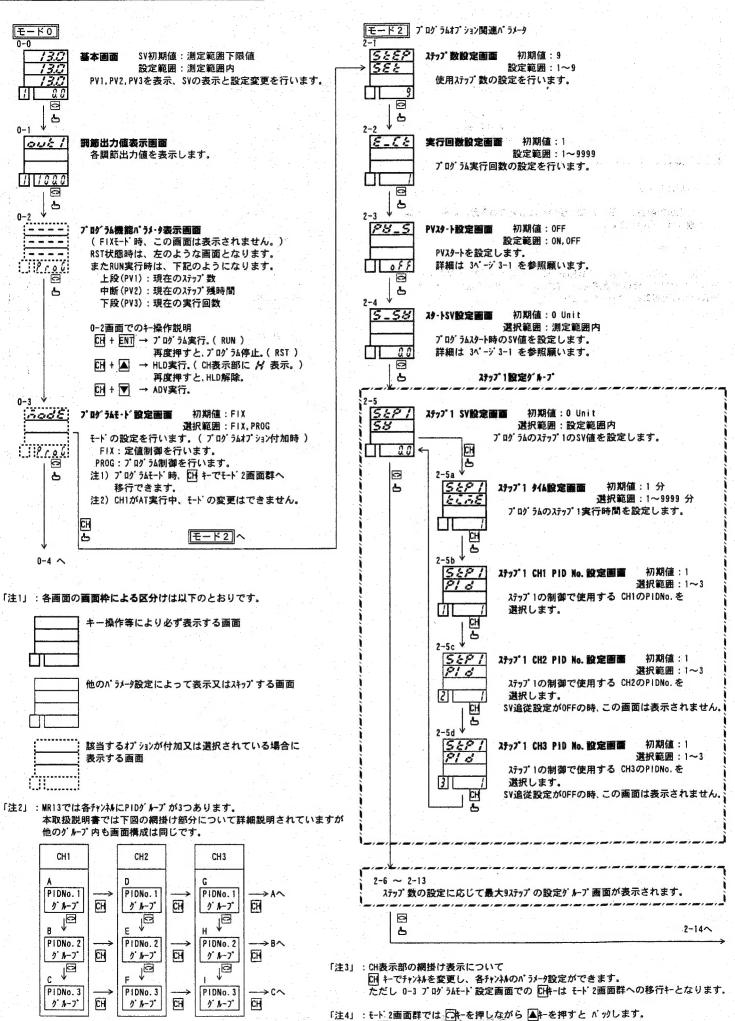
この取扱説明書は、最終的にお使いになる方のお手元に確実に届くよう、 お取りはからいください。

まえがき

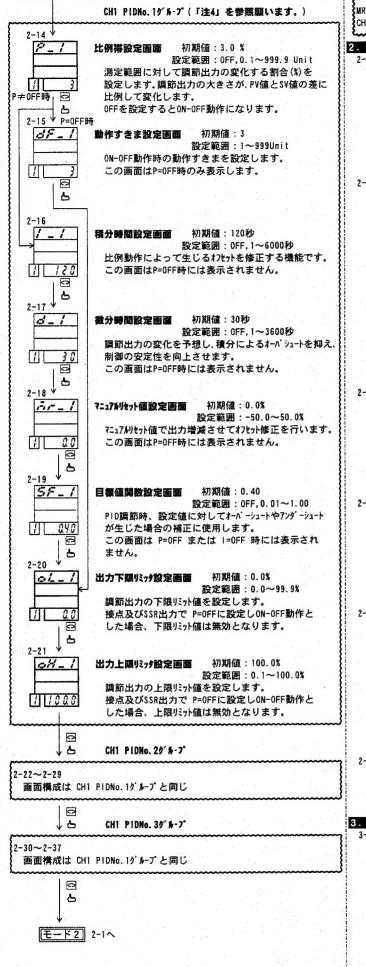
この取扱説明書は、MR13シリーズ調節計のオプションであるプロク゚ラム機能について 述べたものです。仕様や使用上の注意事項、他の機能説明については 別冊の取扱説明書を参照してください。

	目	次								
1 つった エナチコンニュ 原見 対象 東京 本	_									ページ
1.プログラムオプション関連画面	の説明と	キーソーケノ人		•	• •		•		•	2~3
2. モート゚0画面群補足説明					•			, . · .		3
2-1. 0-2 プログラム機能バ:	ラメータ表示	画面につ	いて	١,			•	• •		3
2-2. プログラム実行につい	7 .						•			. 3
2-3. HLDについて ・			• .							3
2-4. ADVについて ・						٠.				3
2-5. プログラム制御時のAT	について									3
2-6. プログラム制御時のPil	の動作につ	いて		•			•		•	3
3. モード2画面群補足説明		•		· fat		• •		•		3
3-1. 2-3 PVスタート設定画面	について		• •	•	•	•> •	•	• •	•	3
4.プログラムパターン設定表	•	• • • •		•			•	•.•	•	4

1911年1日 1日本東京企業中全



(口 キー押しと逆方向へ動きます。)



MR13シリーズプログラムはCH1だけの機能です。

CH2、CH3をプログラムで使用したい場合、CH2、CH3をSV追従にしてご使用ください。

2. E-ド0画面群補足説明

2-1. 0-2 プログラム機能パラメーク表示画面について プログラム実行時(RUN)、ステップ数、ステップ残時間、実行回数が表示されます。 ただしプログラム停止時(RST)は、表示されません。

- * プログラム停止時(RST)
 - ・調節出力は OX となります。

イペント出力が ON となります。

2-2 プログラム実行について

- ・PV1がスケールオーパ時、プロク゚ラム実行はできません。
- ・プログラム実行中は RUNランプ が点灯し、停止時には消灯します。
- ・現在実行中のステップ時間を変更した場合、変更されたステップ時間は 次回の実行回数時より有効となります。
- ・実行中回数>実行回数に設定変更した場合、実行回数終了後、プログラムは停止します。
- ・最後の実行回数で、実行中ステップ数>ステップ数に設定変更した場合、 実行ステップ終了後、プログラムは停止します。
 - * 実行中回数<実行回数時で、実行中ステップ数>ステップ数に設定変更 した場合、実行ステップが終了後、実行回数が1インクリメントされステップ1から 制御を行います。
- ・以下の場合はその時点でプログラム停止(RST)します。
 - 1、測定レンジ、制御特性、入力スケーリンク 変更時。
 - 2. PV1がスケールオーパー時。
 - 3. プログラム制御処理終了時。

2-3 HLD動作について

- ・HLD動作:対象ステップの時間が一時停止状態となり、SV値も固定されます。
- ・HLD動作はプログラム実行時のみ、有効となります。
- ・HLD動作中にADV動作入力はできません。
- ・HLD動作中は 0-2 プログラム機能パラメータ表示画面のチャンネル表示部に // が表示されます。
- ・DIICHLDを割付しDI入力ON時に、プログラム実行(RUN)した場合は PYXタート機能のSY値に依存します。(例:PYXタート0FF時、スタートSYでホールドします。)

2-4 ADV動作について

- · ADV動作:実行中ステップを終了し、次のステップに移行します。
- ・ADV動作はプログラム実行時、有効となります。 ただしHLD動作時は無効となります。
- ・DI にADVを割付した場合、ADV動作が一度実行されると約2秒間ADV動作の実行はできません。
- ・DIにADVを割付し、DI入力ON時にプログラム実行した場合、次のステップに 移行できません。

2-5 プログラム制御時のATについて

- ・プログラム制御で傾斜実行中に、ATは行えません。
- またステップ1~ステップ9まで平坦部がない場合、ATは行えません。
- ・ATランプは平坦部にて実際にAT制御されている場合に点滅状態となります。 それ以外は全てのATが終了するまで点灯待機状態となります。
- ・以下の状態が発生した場合、ATを終了します。
 - 1. スケールオーパ時。
 - 2. プログラムが1パターン終了した時。
 - (1ステップ時間が短くPID演算ができなかった場合でも終了します。)
 - 3. 全てのPIDNo.の演算が終了した時。
 - 4. プログラムが停止した時。

2-6 プログラム制御時のPID動作について

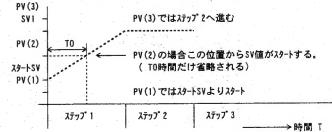
傾斜部では平坦部への移行時にt-n $>_1-b$ -かくする為、 $l \neq 0$ FFでもPD動作で制御されます。ただしSFを0. 10より小さくした場合、P1D動作で制御されます。

3. モード2画面群補足説明

3-1. 2-3 PVスタート設定画面について

PVスタート機能は、プログラム運転の開始ステップが傾斜制御時、スタートSV値とPV値がかけ離れている場合、動作時間にムダが生じます。このムダ時間を省略する為にスタートSV値をPVスタートとして開始させる目的で設定します。PVスタートがOFFの場合は常にスタートSV値からの運転開始となります。

プログラム制御でRUN実行時のパターンを下記に示します。



4 . プログラムパターン設定表

100% —									
90%									
									·
80%									
70%		<u> </u>						T. I.	7.
10%									
									
60%									
50%									

100									
40%									
30%								***	-
									<u> </u>
20%									
200									
							-		
10%									
0% —			-						
Step No.	1	2	3	4	5	6	. 10.00 7 :00.23	8	9
CH1 SV (set value)									1
CH2 SV (CH1 SV + CH2 S_FL)							14 NOV. 1		1.15
							-	-	
CH3 SV (CH1 SV + CH3 S_FL)									
	1					1			
Time (minute)									
Time(minute) CH1 PIDNo. (1~3)							ett eg til eg en e	17 17 B	per time time
The state of the s									graffination
CH1 PIDNo. (1~3)									

Si	ГЕР	No.	1~	9			
Г							
PI	st	art	ON,	0FF			-
H						-	-
S	tart	ing,	SV	val	uе		_
-							
<u>ا</u>	mha	r of		0.04	tio	2.0	_
-	2111 50 6	1 0,				11 4	
<u>-</u>							
-'	MEMO	-					
ľ							
ļ							
ľ							

	PIDNo.1	PIDNo. 2	PIDNo. 3
С Н 1	P_1=	P_2= %	P_3= %
	1_1= sec.	1_2 = sec.	1_3= sec.
	D_1= sec	D_2 = sec.	D_3 = sec.
	DF_1=	DF_2=	DF_3=
	MR_1 =	MR_2= %	MR_3= X
	SF_1=	SF_2=	\$F_3=
	0L_1=	0L_2= %	0L_3= X
	OH_1=	0H_2= %	OH_3=
C H 2	P_1=	K P_2= %	P_3 = %
	I_1= sec	1_2= sec.	1_3= sec.
	D_1= sec	D_2 = sec.	D_3 = sec.
	DF_1=	DF_2=	DF_3=
	MR_!=	K MR_2= %	MR_3= %
	SF_1=	SF_2=	SF_3=
	0L_1=	K OL_2= %	OL_3=
	OH_1=	6 OH_2= %	0H_3=
СНЗ	P_1=	K P_2= %	P_3= X
	1_1= sec	1_2= sec.	1_3= sec.
	D_1= sec	D_2 = sec.	D_3 = sec.
	DF_1=	DF_2=	DF_3=
	MR_1=	MR_2= %	MR_3= X
	SF_1=	SF_2=	SF_3=
	0L_1=	K OL_2= %	0L_3= %
	OH_1=	K OH_2= X	OH_3= %

	取扱説明書の記載内容は改良の	<u>)ため、お断りなく変更する場合があり3</u>	はすのでご了承ください.
株式会社 リマデ		東京都練馬区北町2-30-	
東 京 営業所:〒179-0081	東京都練馬区北町2-30-10	☎(03)3931-3481 代表	FAX (03) 3931-3480
横 浜 営業所:〒220-0074	神奈川県横浜市西区南浅間21-1	公 (045)314-9471 代表	FAX (045) 314-9480
静 岡 営業所:〒420-0803	静岡県静岡市千代田1012-3	☎(054)265-4767 代表	FAX (054) 265-4772
名古屋 営業所:〒465-0024	愛知県名古屋市名東区本郷2-14	☎(052)776-8751 代表	FAX (052) 776-8753
大 阪 営業所:〒564-0038	大阪府吹田市南清和園町40-14	25 (06)6319-1012 代表	FAX (06) 6319-0306
広 島 営業所:〒733-0812	広島県広島市西区己斐本町3-17-15	25 (082)273-7771 代表	FAX (082) 271-1310
埼 玉 工 場:〒354-0041	埼玉県入間郡三芳町藤久保573-1	25 (0492)59-0521 代表	FAX (0492) 59-2745